

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 2001-194251

(43)Date of publication of application : 19.07.2001

(51)Int.Cl.

G01L 3/10
B62D 5/04
// G01B 7/30

(21)Application number : 2000-000851

(71)Applicant : TAMAGAWA SEIKI CO LTD

(22)Date of filing : 06.01.2000

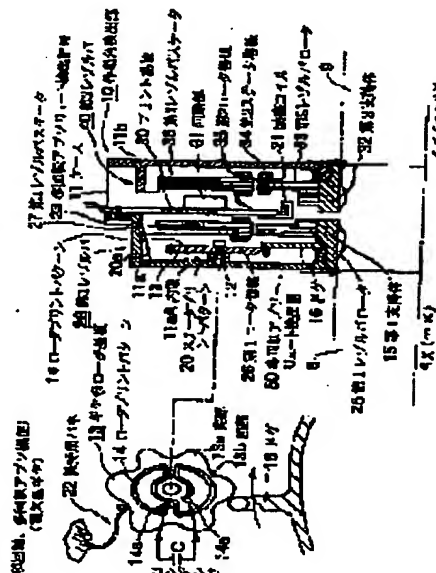
(72)Inventor : MASAKI KOICHI
NAGASE TAKAMITSU

(54) POWER STEERING DETECTOR

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a power steering detector which detects torque and the absolute number of revolutions of a handle by detecting the relative rotation between a lower shaft and an upper shaft in a non-contacting way by means of resolvers.

SOLUTION: The power steering detector is constituted of a first resolver 28 having a differential angle detecting section 10 provided on the lower shaft 8 and a second resolver 40 provided on the upper shaft 9 and detects torque signals and the absolute number of revolutions of the handle in a non-contacting way.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(19) 日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号
特開2001-194251
(P2001-194251A)

(43) 公開日 平成13年7月19日 (2001.7.19)

(51) Int.Cl. ⁷	識別記号	F I	テ-マ-コ-ト*(参考)
G 0 1 L 3/10		G 0 1 L 3/10	Z 2 F 0 6 3
B 6 2 D 5/04		B 6 2 D 5/04	3 D 0 3 3
// G 0 1 B 7/30		G 0 1 B 7/30	B

審査請求 未請求 請求項の数 6 O L (全 7 頁)

(21) 出願番号 特願2000-851(P2000-851)
(22) 出願日 平成12年1月6日(2000.1.6)

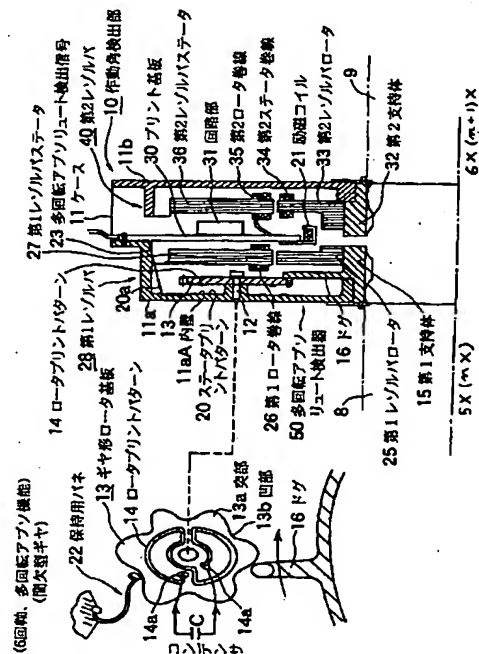
(71) 出願人 000203634
多摩川精機株式会社
長野県飯田市大休1879番地
(72) 発明者 正木 耕一
長野県飯田市大休1879番地 多摩川精機株式会社内
(72) 発明者 永瀬 隆光
長野県飯田市大休1879番地 多摩川精機株式会社内
(74) 代理人 100057874
弁理士 曾我 道照 (外6名)
Fターム(参考) 2F063 AA34 AA36 AA50 BA08 DA02
DD03 EA20 GA22 GA61 LA30
3D033 CA02 CA16 DB03

(54) 【発明の名称】 パワーステアリング検出装置

(57) 【要約】

【課題】 本発明は、下部軸と上部軸の相対回転をレゾルバで非接触式に検出し、トルク検出とハンドルの絶対回転数を検出することを目的とする。

【解決手段】 本発明によるパワーステアリング検出装置は、差動角検出部(10)を下部軸(8)に設けられた第1レゾルバ(28)と、上部軸(9)に設けられた第2レゾルバ(40)とより構成し、非接触式にトルク信号と絶対回転数とを検出する構成である。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 前輪側の方向変換器(4)に接続されたトーションバー(5)に設けられた下部軸(8)及び上部軸(9)と、前記上部軸(9)に接続されたハンドル(11)と、前記下部軸(8)と上部軸(9)との回転の差動角を検出する差動角検出部(10)とを備え、前記差動角に基づいて前記方向変換器(4)の動作をモータ(7)によって補うようにしたパワーステアリング検出装置において、前記差動角検出部(10)は、前記下部軸(8)に設けられた第1レゾルバ(28)と、前記上部軸(9)に設けられた第2レゾルバ(40)とよりなることを特徴とするパワーステアリング検出装置。

【請求項2】 前記下部軸(8)には、前記下部軸(8)の絶対多回転数を検出するための多回転アブソリュート検出器(50)が設けられていることを特徴とする請求項1記載のパワーステアリング検出装置。

【請求項3】 前記多回転アブソリュート検出器(50)は、前記下部軸(8)に設けられたドグ(16)と、前記各軸(8,9)に対して固定配置のケース(11)に回転自在に設けられ前記ドグ(16)によって間欠回転されるギヤ形ロータ基板(13)と、前記ギヤ形ロータ基板(13)に形成されたロータプリントパターン(14)と、前記ケース(11)に形成され前記ロータプリントパターン(11)と対向するステータプリントパターン(20)と、前記ケース(11)内に設けられた励磁コイル(21)とよりなることを特徴とする請求項1又は2記載のパワーステアリング検出装置。

【請求項4】 前記第1及び第2レゾルバ(28,40)は巻線形よりなることを特徴とする請求項1ないし3の何れかに記載のパワーステアリング検出装置。

【請求項5】 前記第1及び第2レゾルバ(28,40)は、互いに軸方向に離間したロータプリントパターン(61,63)及びステータプリントパターン(60,62)よりなり、前記各プリントパターン(60~63)はつづら折れ状に形成されていることを特徴とする請求項1又は2記載のパワーステアリング検出装置。

【請求項6】 前記多回転アブソリュート検出器(50)は、前記下部軸(8)の1回転により間欠回転する磁性ギヤ(80)と、前記磁性ギヤ(80)の回転を検出するための多回転検出用センサ(70)からなることを特徴とする請求項5記載のパワーステアリング検出装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、パワーステアリング検出装置に関し、特に、操舵軸のトーションバーの両側に接続された各軸間の差動角の検出によるトルク検出及びハンドルの回転角並びに回転数をレゾルバを用いて非接触式に検出するための新規な改良に関する。

【0002】

【従来の技術】従来、用いられていたこの種のパワーステアリング検出装置の代表例としては、図示していないが、トーションバーの両側に設けた下部軸と上部軸との

間のねじれ角の差、すなわち差動角をブラシ式ポテンシオメータによって実現した構成が現在採用されている。

【0003】

【発明が解決しようとする課題】従来のパワーステアリング検出装置は、以上のように構成されていたため、次のような課題が存在していた。すなわち、ブラシ式であるため、ブラシ自体が経時変化で劣化し、接触不良等によって不具合を生じることがあった。また、1回転内の角度検出しかできず、多回転のアブソリュート検出は不可能であった。また、最近においては、自動車の走行状態を種々制御するニーズが発生しているため、インテリジェントなトルク検出及びハンドル回転数の検出を非接触形で高精度に検出することは困難であった。

【0004】本発明は、以上のような課題を解決するためになされたもので、特に、操舵軸のトーションバーの両側に接続された各軸間の差動角の検出によるトルク検出及びハンドルの回転角並びに回転数をレゾルバを用いて非接触式に検出するようにしたパワーステアリング検出装置を提供することを目的とする。

【0005】

【課題を解決するための手段】本発明によるパワーステアリング検出装置は、前輪側の方向変換器に接続されたトーションバーに設けられた下部軸及び上部軸と、前記上部軸に接続されたハンドルと、前記下部軸と上部軸との回転の差動角を検出する差動角検出部とを備え、前記差動角に基づいて前記方向変換器の動作をモータによって補うようにしたパワーステアリング検出装置において、前記差動角検出部は、前記下部軸に設けられた第1レゾルバと、前記上部軸に設けられた第2レゾルバとよりなる構成であり、また、前記下部軸には、前記下部軸の絶対多回転数を検出するための多回転アブソリュート検出器が設けられている構成であり、また、前記多回転アブソリュート検出器は、前記下部軸に設けられたドグと、前記各軸に対して固定配置のケースに回転自在に設けられ前記ドグによって間欠回転されるギヤ形ロータ基板と、前記ギヤ形ロータ基板に形成されたロータプリントパターンと、前記ケースに形成され前記ロータプリントパターンと対向するステータプリントパターンと、前記ケース内に設けられた励磁コイルとよりなる構成であり、また、前記第1及び第2レゾルバは巻線形よりなる構成であり、また、前記第1及び第2レゾルバは、互いに軸方向に離間したロータプリントパターン及びステータプリントパターンよりなり、前記各プリントパターンはつづら折れ状に形成されている構成であり、また、前記多回転アブソリュート検出器は、前記下部軸の1回転により間欠回転する磁性ギヤと、前記磁性ギヤの回転を検出するための多回転検出用センサとからなる構成である。

【0006】

【発明の実施の形態】以下、図面と共に本発明によるパ

ワーステアリング検出装置の好適な実施の形態について説明する。図1はワーステアリング検出装置の全体構成を概略的に示すもので、符号1で示されるものは一対の前輪2、3を有する車軸であり、この車軸1のほぼ中央位置には各前輪2、3の方向を変換するための方向変換器4が設けられている。

【0007】前記方向変換器4にはトーションバー5に接続された操舵軸6が接続されており、この操舵軸6を回転することによって各前輪2、3の方向を自在に変換することができるように構成されている。前記方向変換器4には、モータ7が接続され、このモータ7の作動によって操舵軸6の回転による方向変換器4の動作を補うようにしたパワーアシストが行われるようにされてワーステアリングが構成されている。

【0008】前記トーションバー5には、その先端側5aに下部軸8が固定され、その後端側5bに上部軸9が固定されている。この下部軸8と上部軸9の各端部8a、9aは互いに対向するように接近して設けられており、この各端部8a、9aの外周位置には前記下部軸8と上部軸9の各回転角を各々検出し、各回転角間の差を示す差動角（すなわちねじれ角の差であり、トルクに相当する）を検出すると共に操舵軸6の回転数すなわち絶対多回転数を検出するための差動角検出部10が設けられている。前記トーションバー5の後端側5bにはハンドル11を有するハンドル軸12が接続されている。

【0009】前記差動角検出部10は、さらに詳細には図2で示されるように構成されている。すなわち、符号11で示されるものは全体形状が中空輪状をなすケースであり、このケース11は前記各端部8a、9aの外周位置に同軸状でかつ非接触状態において図示しない固定部材によって固定配設されている。

【0010】前記ケース11は第1ケース部11a及び第2ケース部11bの二体で形成され、第1ケース部11aの内壁11aAには支軸12によりギヤ形ロータ基板13が回転自在に設けられ、このギヤ形ロータ基板13の一面にはプリントされたプリントパターンからなるロータプリントパターン14が輪状に形成されている。このロータプリントパターン14の各端部14aは互いに直接接続あるいはコンデンサCを介して接続されている。

【0011】前記下部軸8の端部8aの外周位置には、第1支持体15がこの端部と共に回転するように設けられ、この第1支持体15に一体に形成されたドグ16は前記ギヤ形ロータ基板13の外周にギヤ形で形成された突部13aと凹部13bとに係合することができると共に、前記ドグ16が1回転する毎に前記突部13aを所定角度回転させるように間欠回転式に構成されている。なお、このギヤ形ロータ基板13は保持用ばね22により係止されている。

【0012】前記ギヤ形ロータ基板13の一面に形成さ

れたロータプリントパターン14は、前記第1ケース部11aの内壁11aAに形成されたステータプリントパターン20と対向するように構成され、後述の励磁コイル21の磁界をギヤ形ロータ基板13のロータプリントパターン14が横切ることにより前記ステータプリントパターン20からその回転角度変化に応じた多回転アブソリュート検出信号23が出力用配線20aを介して得られるように構成されている。なお、図2では6回転のアブソリュート角が得られる構成であるが、これ以外とすることもできる。

【0013】前記第1支持体15の外周に設けられた輪状の第1レゾルバロータ25は、前記第1ケース部11aに固定配設され第1ロータ巻線26を有する輪状の第1レゾルバステータ27に対して半径方向に対向配設されていると共に、前記第1レゾルバロータ25と第1レゾルバステータ27とにより第1レゾルバ28を構成している。

【0014】前記第1ケース部11aの内側には、この第1ケース部11aに一端が固定されたプリント基板30が配設されており、このプリント基板30の内端には前記励磁コイル21が設けられていると共に、このプリント基板30の一面には、周知のレゾルバ信号をディジタル信号に変換するためのR/D変換器等のIC回路を有する回路部31が設けられている。

【0015】前記上部軸9の外周に設けられた第2支持体32の外周位置には第2ステータ巻線34を有する第2レゾルバロータ33が設けられており、前記第2ケース部11bの内側には、この第2ケース部11bに固定配設され第2ロータ巻線35を有する第2レゾルバステータ36が設けられていると共に、前記第2レゾルバロータ33と第2レゾルバステータ36とによって第2レゾルバ40を構成している。なお、前述のギヤ形ロータ13とステータプリントパターン20による多回転アブソリュート検出器50と第1レゾルバ28並びに第2レゾルバ40の励磁用磁束は、共通の励磁コイル21からの発生磁束を用いるように構成されている。

【0016】また、前述の第1レゾルバ28は、1回転で5周期すなわち5X（Xは軸倍角）の第1レゾルバ信号が得られると共に、第2レゾルバ40は、1回転で6周期すなわち6X（Xは軸倍角）の第2レゾルバ信号が得られて回路部31に入力されるように構成されており、この第1、第2レゾルバ信号によって1回転（1X）のアブソリュート信号が得られ、前述の多回転アブソリュート検出信号23によって多回転プラス1回転内のアブソリュート信号が得られるように構成されている。なお、前述の第1、第2レゾルバ28、40は、巻線型についてのべたが、プリントパターン型の回転型とすることもできる。

【0017】また、前述の第1、第2レゾルバ28、40、第1、第2レゾルバ信号は、例えば、図4の＋2

回転以上の絶対値（アブソリュート）角度検出特性に示されるように出力され、そのハンドル11を回転させた場合の（上部軸の角度）－（下部軸の角度）＝差動角（すなわち、ねじりセンサ部であるトルクセンサとして作動する）は、図5に示される特性となる。

【0018】また、前述の第1、第2レゾルバ28、40は、図6で示されるようなアキシャルギャップ形のプリントパターンを用いることもでき、このプリントパターンは、本出願人が出願し公開されている特開平11-173872号公報に開示された構成を採用している。なお、図2と同一又は同等部分には同一符号を用いて説明する。

【0019】第1ケース部11aの内壁に nX （ X は軸倍角）のパターンの第1ステータプリントパターン60が形成され、第1レゾルバロータ25には、この第1ステータプリントパターン60と対向するように第1ロータプリントパターン61が形成されて第1レゾルバ28が形成されている。

【0020】第2ケース部11bの内壁に $(n+1)X$ （ X は軸倍角）のパターンの第2ステータプリントパターン62が形成され、第2レゾルバロータ33には、第2ステータプリントパターン62と対向するように第2ロータプリントパターン63が形成されている。

【0021】前記第2ケース部11bには、回路部31を有するプリント基板30が設けられ、このプリント基板30の外周側にはプリントパターンからなる多回転検出用センサ70が形成され、このプリント基板30にはこの多回転検出用センサ70と対向する状態で磁性材よりなる磁性ギャ80が回転自在に設けられている。

【0022】前記第1レゾルバロータ25の外端にL型に曲折して形成された係合部81が1回転毎にこの磁性ギャ80を間欠回転させるように構成されており、この磁性ギャ80とプリントパターンからなる多回転検出用センサ70とにより多回転アブソリュート検出器50を構成している。

【0023】従って、前述の構成において、トルク信号200及び多回転アブソリュート検出信号23は、図3の周知の構成により得られる。すなわち、多回転アブソリュート検出器50、第1レゾルバ28及び第2レゾルバ40の各信号がR/D変換器300、301、302を介して演算部303に送られ角度信号303aとして信号処理回路304を介してトルク信号200と多回転アブソリュート検出信号23が得られる。また、各レゾルバ28、40の nX の n は多いほど精度も分解能も向上し、 $1X$ に比べると $1/n$ の誤差となり、 n 倍の分解能となる。この場合、それ以上の精度を要求する場合には、図3の点線で示されるP-ROMからなる補正回路400を追加し、生産後の各レゾルバ28、40を全数出荷前に図示しない基準測定器によって1回転の誤差測定を行い、この測定によって得られた誤差測定値に、基

づいて得た補正値を前記補正回路400に入力しておき、前記角度信号303aをこの補正値によって補正した後に補正後角度信号400aとして信号処理回路304に入力し、精度を向上させるようにすることもできる。

【0024】次に、図7から図20は、前述の図6で示すアキシャルギャップ型の第1、第2レゾルバ27、40を説明するための特開平11-173872号公報に開示された各ロータプリントパターン61、63及び各ステータプリントパターン60、62は平面的に展開すると図7及び図8に示されるように構成され、平面的な状態として説明する。図7及び図8において符号60、62で示されるものは多数のつづら折れ形状の導体パターン部1aを有するつづら折れ状の偏平なステータプリントパターンであり、このステータプリントパターン60、62の両端は、図7のようにコンデンサC接続か、開放か、短絡の何れかで構成されている。前記ステータプリントパターン60、62には、このステータプリントパターン60、62に対向して非接触の状態で矢印Xの方向に相対移動可能に検出器100が配設されており、前記検出器100には、例えば、2MHzから3MHzの周波数を有する励磁信号fが発振器101から印加されている。

【0025】前記検出器100から得られた2相のレゾルバ出力信号 e_c 、 e_s は、位置検出部102の混合部103及び周知のレゾルバ/デジタル変換（以下R/D変換と云う）部104を介して位置検出パルス105に変換されてカウンタ106に入力されてカウントされる。前記検出器100は、図9のように構成されており、前記励磁信号fは、互いにピッチの $1/4$ ずれて配設された第1、第2検出部3A、3B（すなわち、前述の第1、第2ロータプリントパターン61、63に相当）に各アンプ107を介して供給されている。

【0026】前記第1検出部3Aは、前記ステータプリントパターン60、62と同様につづら折れ状のプリントパターンで構成された1対の検出コイルA、Bと1対の抵抗Rbで第1ブリッジ回路110を構成し、第2検出部3Bは、前記ステータプリントパターン60、62と同様につづら折れ状のパターンで構成された1対の検出コイルC、Dと1対の抵抗Rbで第2ブリッジ回路111を構成し、各ブリッジ回路110、111には周知の第1、第2差動アンプ112、113を介して第1、第2位相検波回路114、115が接続され、前記各位相検波回路114、115からは互いに位相の異なる2相のレゾルバ出力信号 e_c 、 e_s が得られるように構成されている。

【0027】次に、動作について説明する。まず、発振器101から2MHz又は3MHzの高周波電流からなる励磁信号fを各検出コイルA、Bに印加し、ステータプリントパターン60、62上を図1の矢印Xに沿って

検出器100を移動させることにより、ステータプリントパターン60、62が反射部材の作用を有し、検出コイルA、Bから発生する高周波磁束により渦電流がこのステータプリントパターン60、62に発生し、前記渦電流による磁束が検出コイルA、Bに返り、各検出コイルA、Bのインピーダンスが各コイル60、62、A、Bのパターンの変位によって変化し、この変化によって各ブリッジ回路110、111の周知の不平衡電圧も変化する。この変化電圧を各位相検波回路114、115により直流電圧に変換することによって、2相のレゾルバ出力信号 e_c 、 e_s が出力され、この各レゾルバ出力信号 e_c 、 e_s が位置検出部4にてR/D変換され、位置情報である位置検出パルス105がカウンタ106に入力されてカウントされる。このR/D変換部104では、前記各レゾルバ出力信号 e_c 、 e_s を128進倍することにより、例えば、つづら折れコイルのピッチが1.6 [mm]のとき、12.5 [μ m]に対応した前記パルス105を出力している。従って、次の関係が成立する。

$$e_s = E \sin \lambda \quad [V] \quad (1)$$

$$e_c = E \cos \lambda \quad [V] \quad (2)$$

$$e_a = e_s \cos \omega t + e_c \sin \omega t \\ = E \sin (\omega t + \lambda) \quad [V] \quad (3)$$

ここに、 e_s 、 e_c ：出力電圧 [V]、E：出力電圧の振幅 [V]、 $\lambda = 2\pi x / \tau$ [rad]、x：変位 [m]、 τ ：つづら折れコイルのピッチ [m]

【0028】前記各レゾルバ出力信号 e_s 、 e_c の出力電圧波形が理想的な \sin 波及び \cos 波となれば精度の高いレゾルバを構成することができ、この出力電圧波形の振幅が大きければギャップ許容量の大きいレゾルバを構成することができるため、図10で示す構成において、出力電圧及び変位誤差特性の測定を行った。なお、ステータプリントパターン60、62の接続条件は、開放、短絡及びコンデンサ接続とし、検出コイルA、Bには常に10 [nF]のコンデンサを接続し、この場合にはステータプリントパターン60、62に1830 [pF]のコンデンサを接続した。この検出コイルA、Bの仕様は次の第1表に示す通りである。

【0029】

【表1】

第1表 検出コイルの仕様

内 容	単位	検 出 値	スケール
コイル線幅	[mm]	0.3	0.8
コイル線厚さ	[μ m]	35	15
コイル線長さ	[mm]	42	44
コイルピッチ	[mm]	1.6	1.6
巻 数		8	50

【0030】図11に、検出器100の出力電圧の振幅

一周波数特性を示した。ステータプリントパターン60、62を開放、短絡した場合は、共に2.4 [MHz]で最大値をとり、それぞれ3.65 [V]、2.02 [V]となった。一方、コンデンサを接続した場合は周波数によって出力電圧に大きな変化が見られ、周波数2.7 [MHz]で最大値9.13 [V]となった。最大値どうして比較すると、コンデンサを接続した場合は開放に比べて2.5倍、短絡に比べて4.5倍の出力電圧が得られた。この出力電圧一周波数特性の傾向はインピーダンスの変化分一周波数特性と類似している。このことからコイルを共振させ、インピーダンスの変化分を増加させることにより、高出力電圧化が図れることが分かる。

【0031】

【発明の効果】本発明によるパワーステアリング検出装置は、以上のように構成されているため、次のような効果を得ることができる。すなわち、差動角検出部が、レゾルバからなる非接触型で形成されているため、検出信号の精度が高く、かつ、多回転数も絶対値で得られるため、ハンドルの回転数を用いた車の走行制御も可能となる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明のパワーステアリング検出装置を示す構成図である。

【図2】図1の要部を示す拡大構成図である。

【図3】ブロック図である。

【図4】出力信号の特性図である。

【図5】出力信号の特性図である。

【図6】図2の他の形態を示す断面図である。

【図7】図6の要部の拡大斜視図である。

【図8】ブロック図である。

【図9】図8の要部の回路図である。

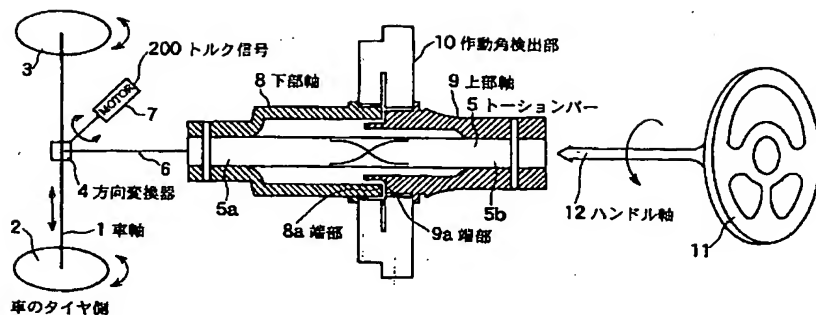
【図10】図8の測定を示す構成図である。

【図11】励磁信号の特性図である。

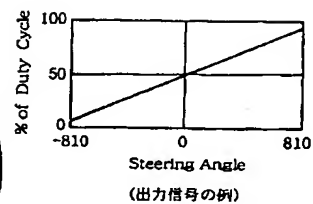
【符号の説明】

- 4 方向変換器
- 5 トーションバー
- 7 モータ
- 8 下部軸
- 9 上部軸
- 10 差動角検出部
- 28 第1レゾルバ
- 40 第2レゾルバ

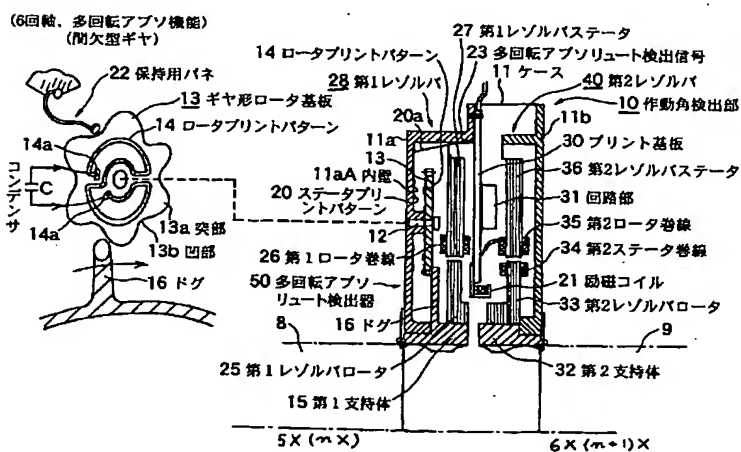
【図1】



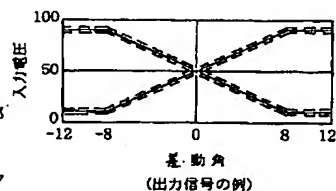
【図4】



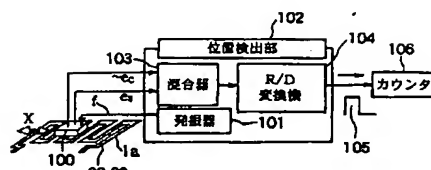
【図2】



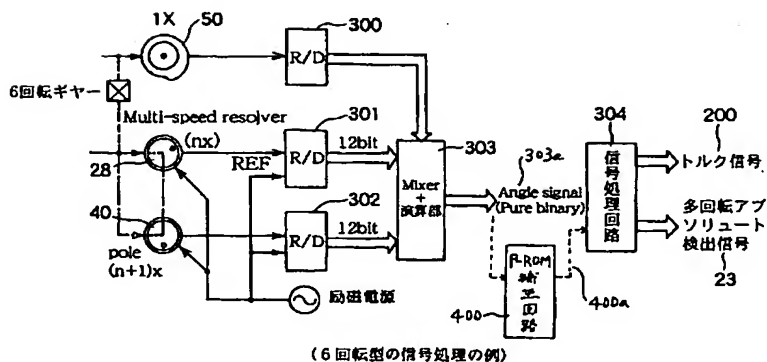
【図5】



【図8】

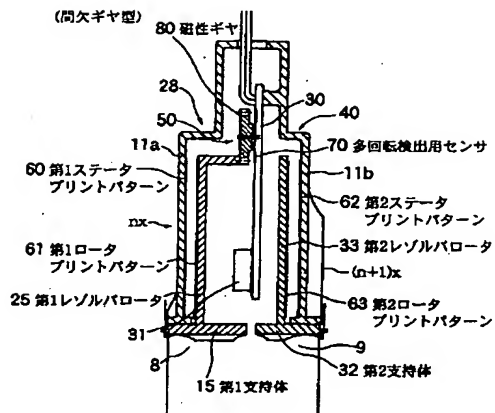


【図3】



【図6】

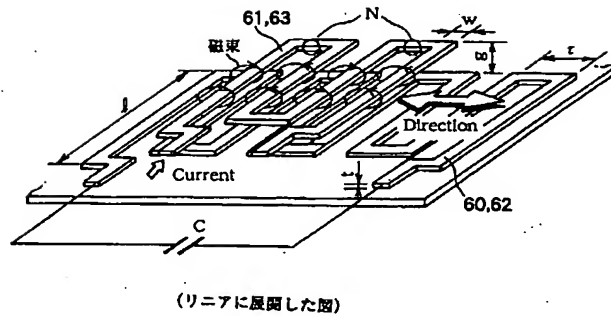
(アキシャル・ギャップ型)
(プリント基板)



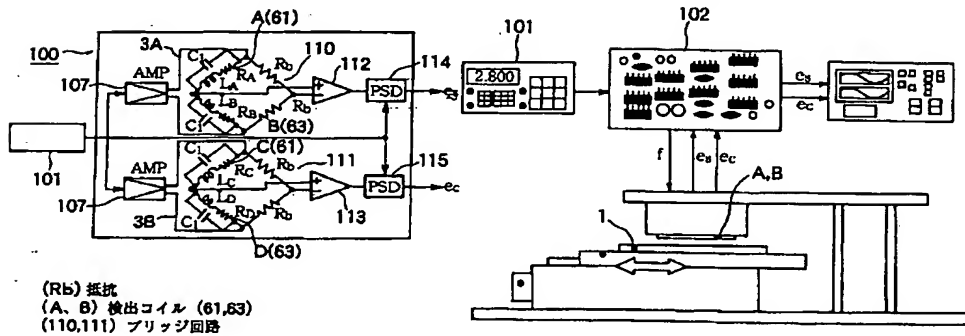
【図9】

【図7】

(アキシャル・ギャップ型)



【図10】



【図 1 1】

